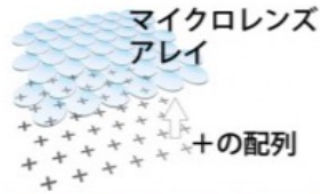
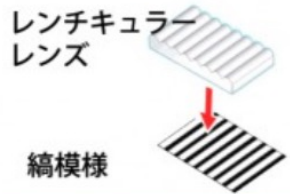
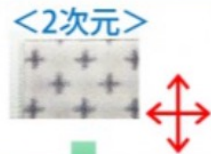


ヒト型ロボット

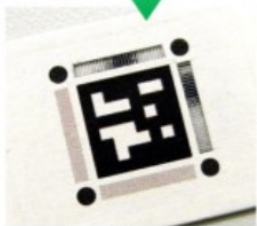
マイクロレンズシート + 特殊パターンで



見る角度に応じて動くモアレパターンを生成

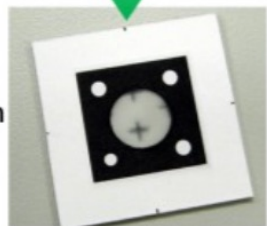


ARマーカに応用



LentiMark
レンチマーク

約2cm



ArrayMark
アレイマーク

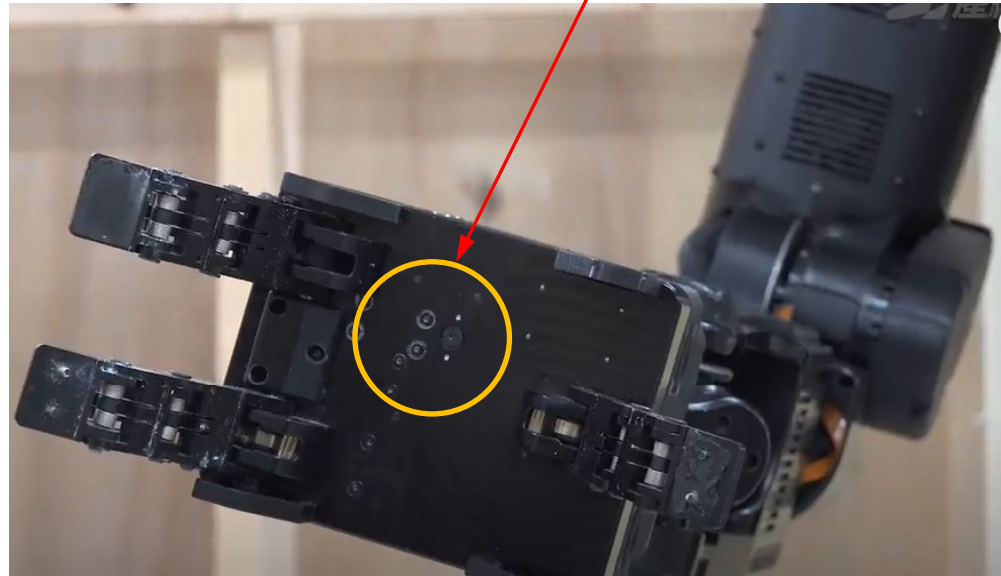
正面からでも高精度な姿勢検知を実現



← 姿勢に応じた
パターン変化

1. 画像処理で十字位置検出
2. 観測視線の角度に変換
3. マーカの姿勢を計算

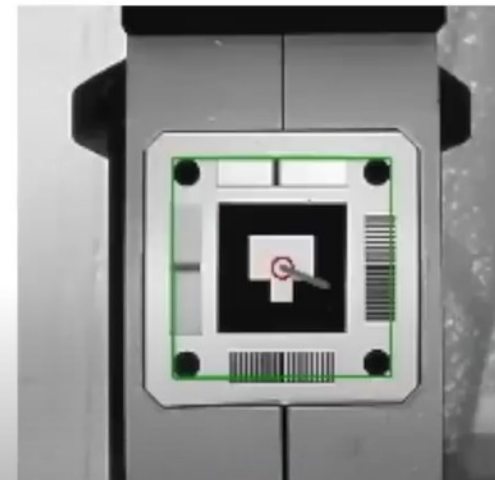
手のひら内カメラ



小型カメラの映像

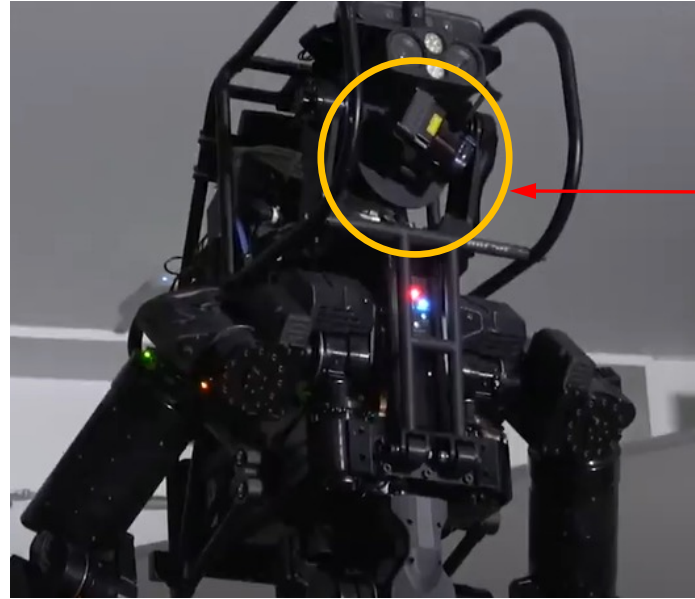
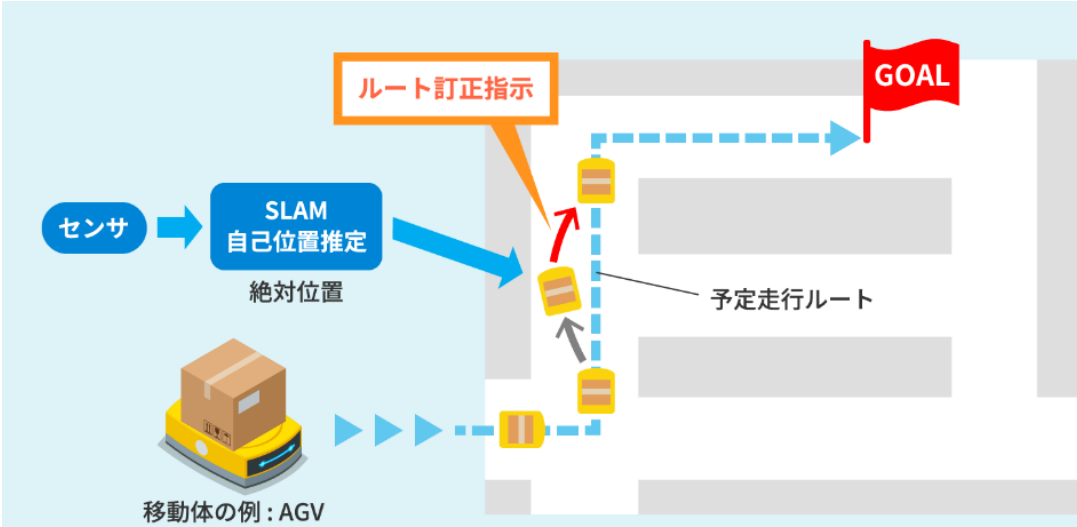


ドリル



SLAM(Shimultaneous Localozation and mapping)

自己位置同定と地図づくりを同時に行う



レーザーレンジ
ファインダー

